АННОТАЦИЯ

В последние годы число научно-исследовательских проектов под руководством человека быстро возросло в академических и промышленных приложениях. Однако сложность человека требует тщательного анализа ограниченного пространства, прежде чем предлагать какое-либо приложение, с учетом большого количества степеней свободы. Целью этого документа является моделирование формы и функциональности человеческих рук, таких как разработка портативных устройств, таких как протезы, роботизированные руки и экзоскелеты, в качестве предшественника динамических характеристик кинематических и человеческих пальцев.